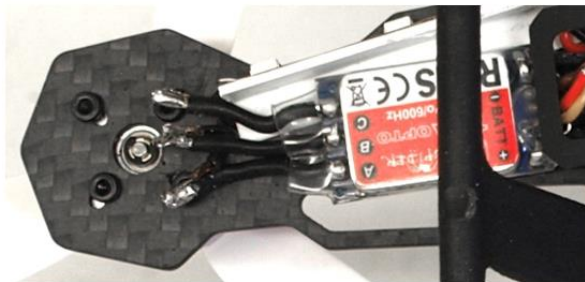
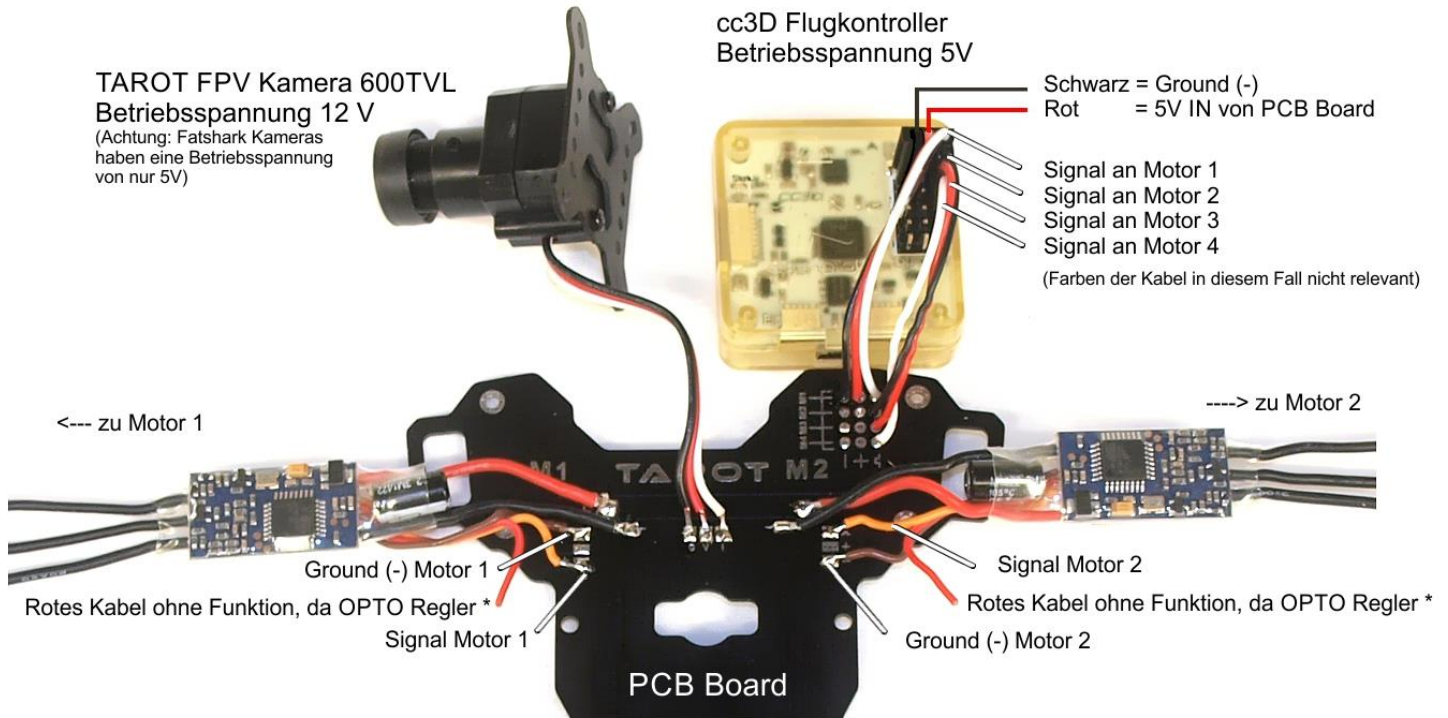


Lötanleitung TAROT TL250A FPV RACER für OPTO Regler mit Multikopter Software



Die hier gezeigte Lösung für den Anschluss der Motoren an die Regler ist platzsparend und gewichtsoptimiert aber nicht ganz einfach zu Löten. Werden die Kabel an den Motoren gekürzt, müssen die Kupferdrähte vom Isolierungslack befreit werden damit sie den Lötzinn annehmen. Einfacher ist es die ursprüngliche Länge der Kabel an den Motoren zu belassen. Wer nicht so aufs Gewicht achten will kann auch Goldstecker anbringen. Wichtig ist es vor dem Verlöten der Drähte die Laufrichtung der Motoren zu prüfen. Diese muss natürlich auch mit der Verschlussrichtung des Spinnergewindes zum Anbringen der Propeller übereinstimmen. Am Ende alle Lötstellen gut mit Schrumpfschlauch isolieren. Das Carbonmaterial ist sehr leitfähig und kann daher auch zu einem Kurzschluss führen.

Für die Regler zu den Motoren 3 und 4 am Heck gleich verfahren

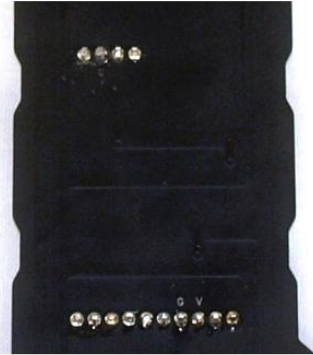
* OPTO Regler haben kein BEC und liefern deshalb keinen Strom für die Versorgung von FC, Empfänger und anderer Elektronik. Das Stromkabel an der Signalleitung ist somit ohne Funktion und kann abgetrennt werden. Verwendet man Regler mit BEC liefern im Normalfall alle Regler Strom an die Elektronik. Dies ist überflüssig und kann zu Störungen führen.

Die TAROT Leiterplatte ist so konstruiert, dass auch Regler mit BEC verwendet werden können. In diesem Fall kann das 5V Kabel von Regler zu Motor 1 an den entsprechenden Anschluss auf der Leiterplatte gelötet werden. Ein separates BEC zur Stromversorgung der Elektronik mit 5V wird dann nicht benötigt.

Regler mit BEC sind jedoch immer Regler für Flächenflugzeuge und enthalten keine schnelle Multikopter Software. Für eine optimale Stabilisation, vor allem bei kleinen Multikoptern, empfehlen wir deshalb den Einsatz von OPTO Reglern mit Multikopter Software.



OSD auf der Unterseite des PCB Board in die dafür vorgesehenen Kontakte stecken



und auf der Oberseite mit einem feinen Lötcolben festlöten.

